

10) Diez 1) A) Asumo que el taxing inicial no es estrictamente necesario. Si no, se agrega un taxing más al proceso, (resp. un holding)

AVION = (taxing → AVION

155/15

BRIAN

BOOKSER

1/5

| permiso . desp → (taxing → AVION
| concedido . desp → DESP),

DESP = (desp.start → desp.end → Vuelo → HOLD),

HOLD = (holding → HOLD

| perm . ater → (holding → HOLD
| concedido . ater → ATER))

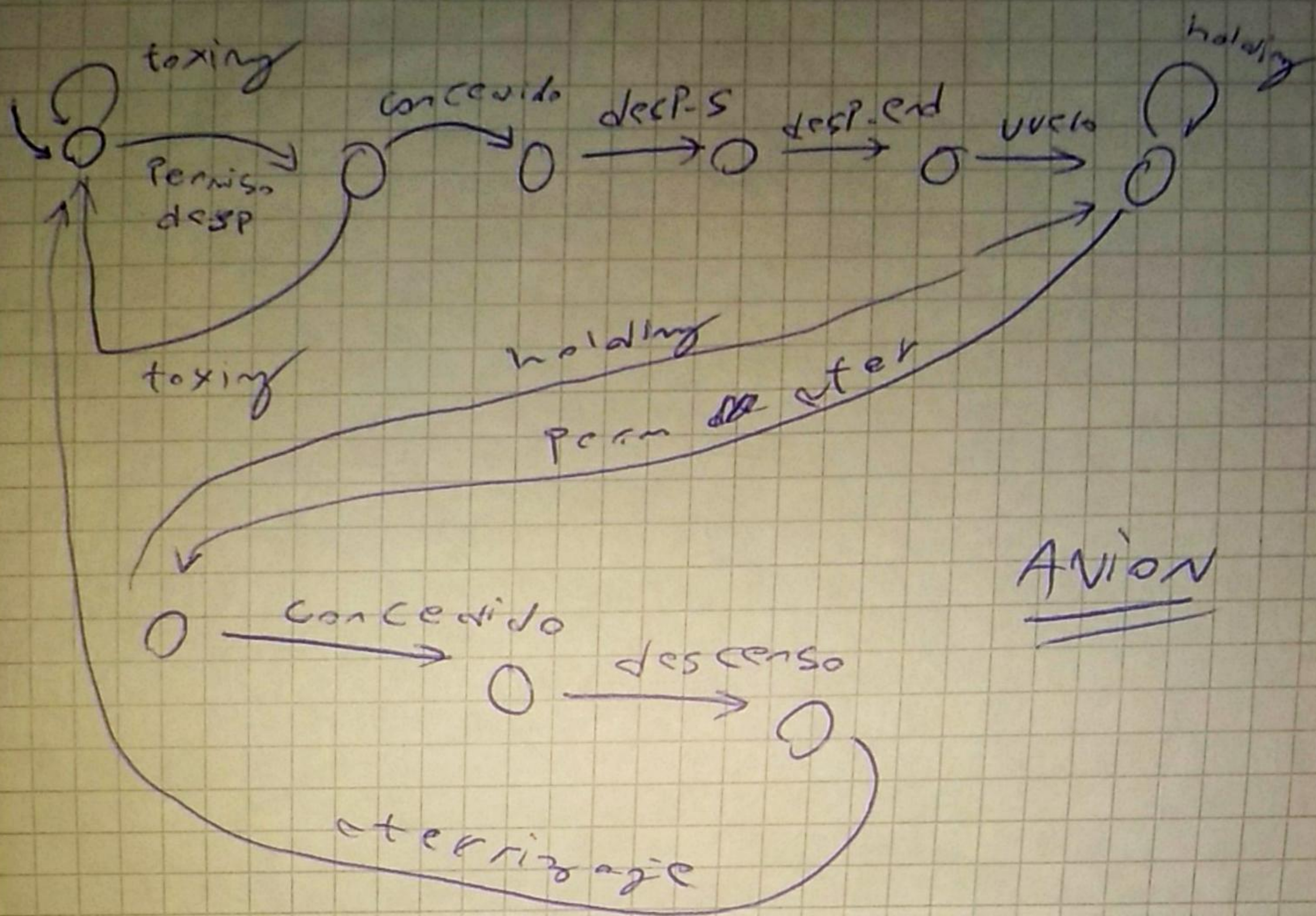
ATER = (descenso → aterrizaje → AVION).

TORRE = (concedido . desp → desp.start → desp.end → TORRE

| concedido . ater → descenso → aterrizaje
→ TORRE).

||SIST = (a:AVION || b:AVION || c:AVION ||

{a,b,c}:TORRE) << {a,b,c} . concedido
. aterrizaje}



1)

Progress $\text{int Vuelo } A = \{a.vuelo\}$

Progress $\text{int Vuelo } B = \{b.vuelo\}$

Progress $\text{int Vuelo } C = \{c.vuelo\}$

e)

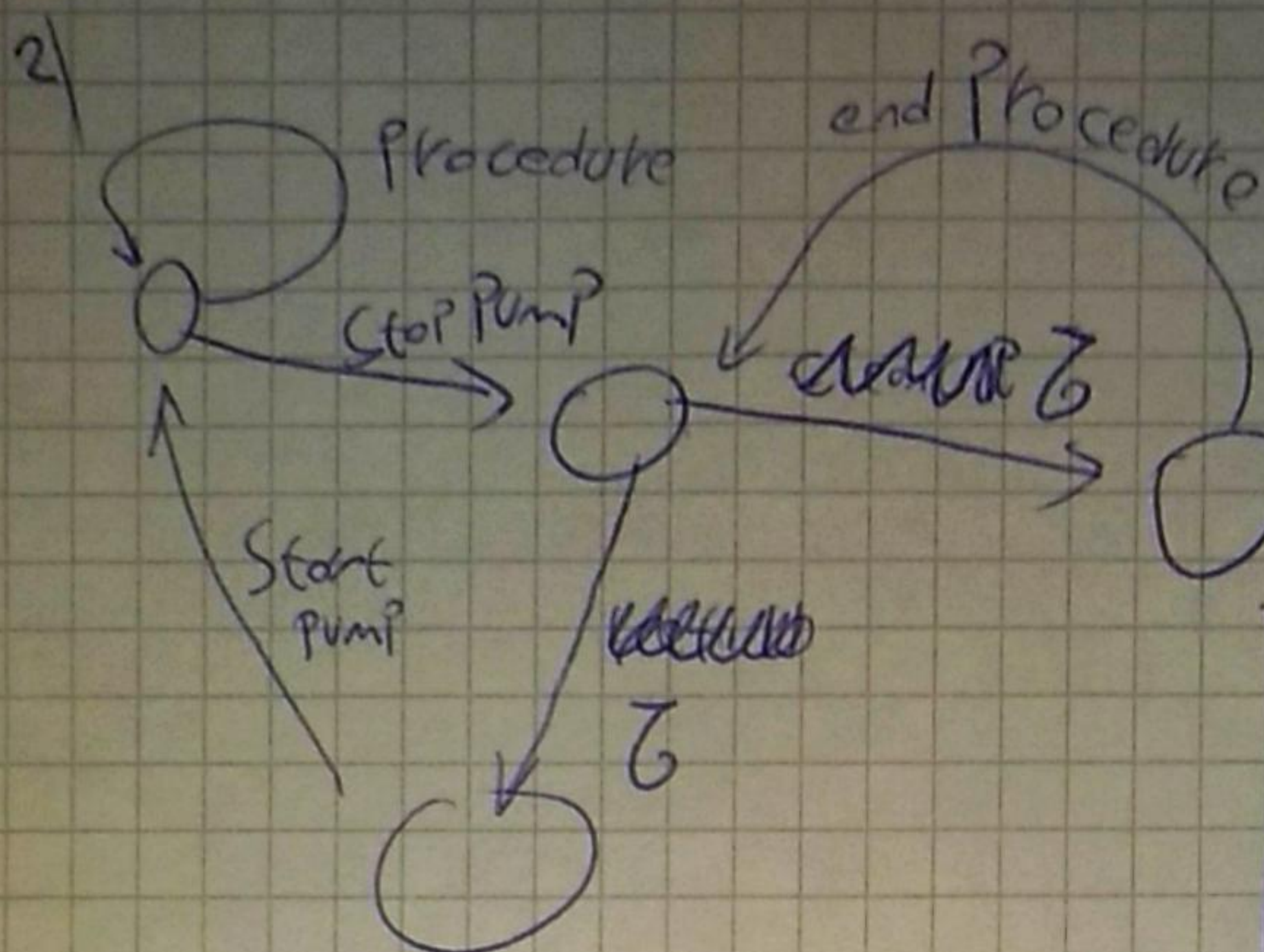
Property No Collision = ($\text{desp.start} \rightarrow \text{desp.end} \rightarrow \text{NoCol}$
 $\mid \text{descenso} \rightarrow \text{aterrizaje} \rightarrow \text{NoCol}$)

↑
 faltan los prefijos, o la expresión compuesta
 donde se agreguen claramente.

ENV3 es minimal, pues solo contiene dos estados que no son bisimilares (visto como LTS). Es fácil verificarlo, ya que sus transiciones salientes son distintas.

ENV2 no es minimal. $ENV2 \sim PROCED2$
Puede verse esto en la relación $(R_{2,3} = R_{2,3}^{-1})$
que es una bisimulación.

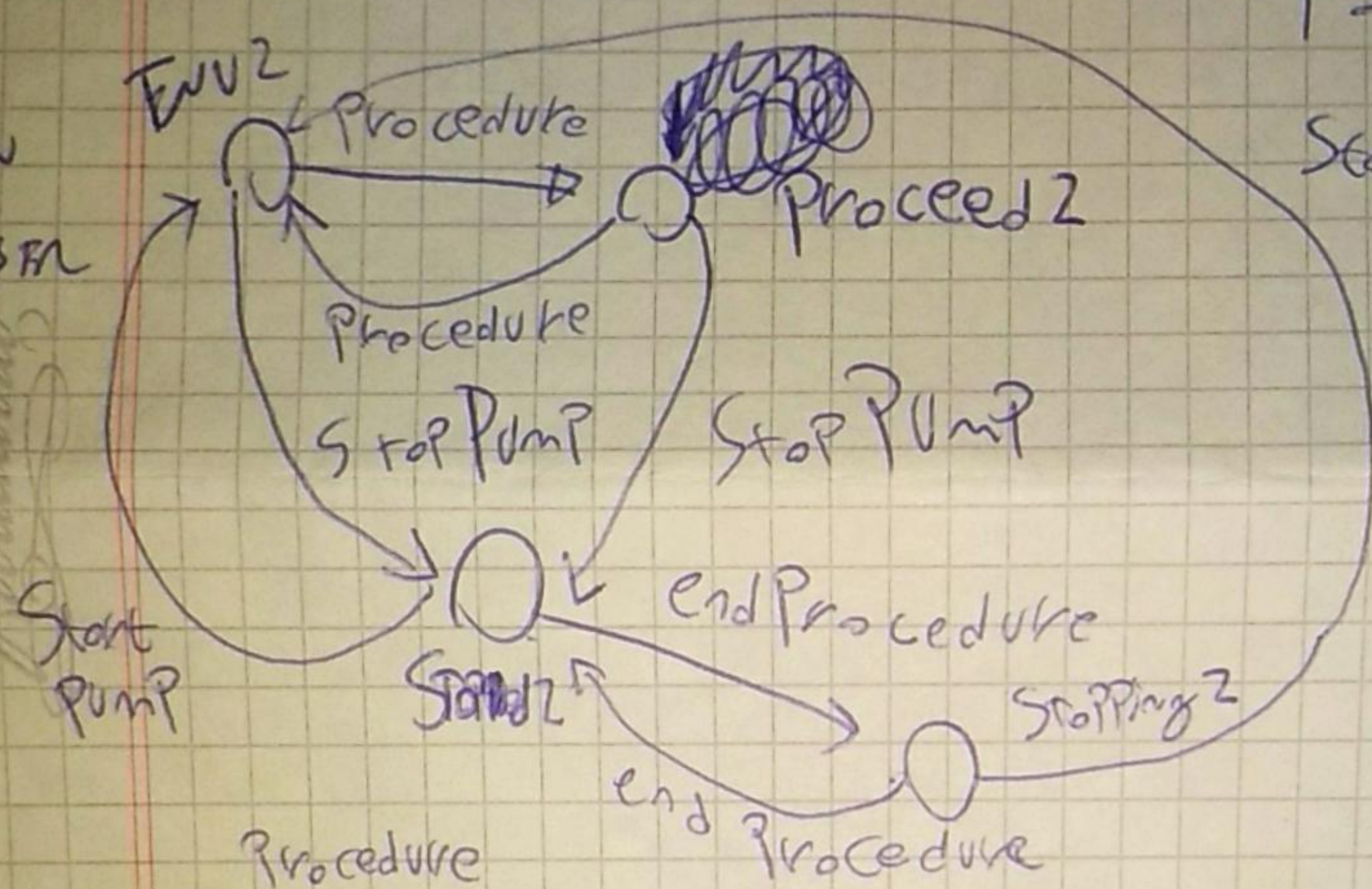
ENV1 ~~transicional~~ es minimal. Por el mismo argumento que en ENV3, las transiciones salientes son distintas para cada estado.



FSM Em
Rotunda 2

155/15

Prum
Book 5/11
3/5



Store Pump



$R = \{ (Env2, Env3) \}$
 $(proceed2, Env3)$
 $(Stopping2, Stopping3)$
 $(Stopping2, Stopping3) \}$